

Weekly report n°3 :

Objectifs de la séance :

- voir si les dimensions de la base correspondent aux fixations du moteur linéaire
- regarder comment les jointures et la base se comportent entre elles et faire des rectifications si besoin
- s'intéresser au type de vis qui sera utilisé pour lier les pièces
- modéliser les phalanges qui serviront de liaison entre les jointures et les aiguilles chirurgicales
- réfléchir aux ressorts à utiliser en fonction de la force déployée par le moteur linéaire

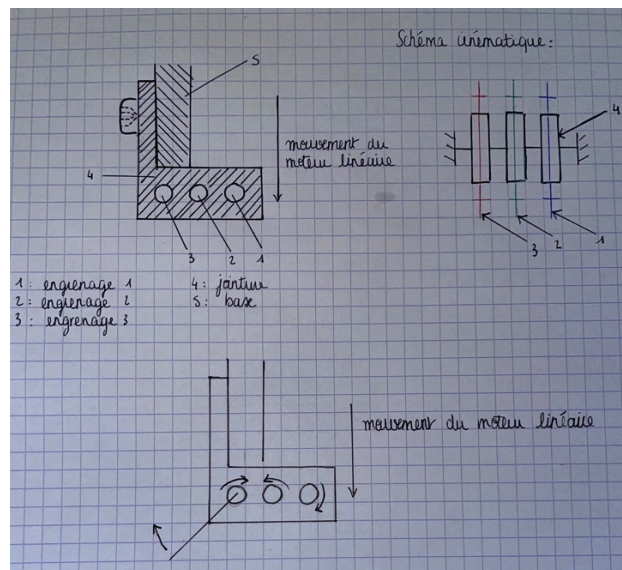
Réalisations :

J'ai commencé par sortir les impressions que j'avais lancées lors de la dernière séance et vérifier que leurs dimensions permettaient bien au moteur linéaire de se fixer dedans :

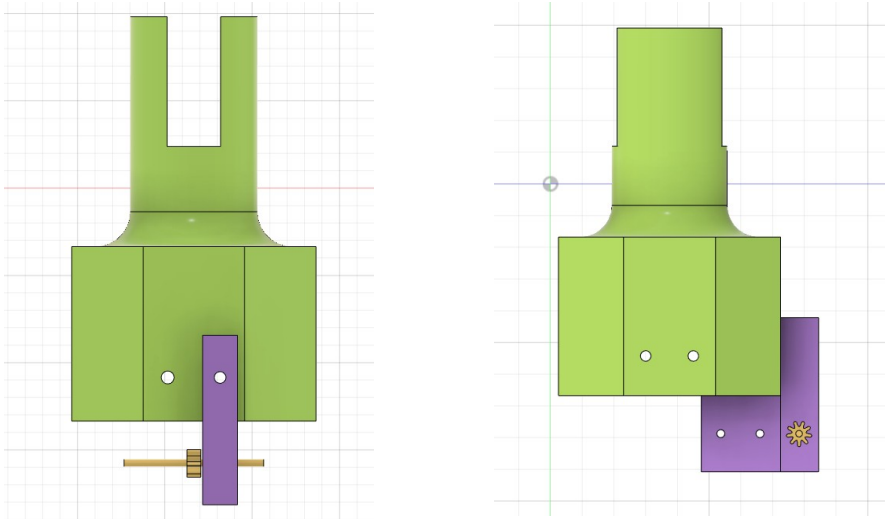


J'ai pu observer avec l'impression de ces pièces que les dimensions des jointures n'étaient pas les bonnes mais que celles de la base de la fixation étaient correctes (le moteur linéaire passe parfaitement à l'intérieur sans trop de jeu).

De plus, j'ai décidé de modifier le système de jointure et de faire un mécanisme qui comporterait des engrenages pour pouvoir bouger les aiguilles de la fixation.



Ma séance s'est donc résumée à construire ce nouveau système sur Fusion360 :



Programme de la prochaine séance :

Modifier les dimensions de l'engrenage
Insérer des chevilles dans la base et les jointures pour les lier entre elles avec des vis
Réfléchir aux ressorts à utiliser en fonction de la force déployée par le moteur linéaire
S'intéresser au type de vis qui sera utilisé pour lier les pièces
Modéliser les phalanges qui serviront de liaison entre les jointures et les aiguilles chirurgicales

